

222

PHNL 021428W	MAT. DOSSIER
-----------------	-----------------

APPLICANT : SHARP CORP;

INVENTOR : OKUDA TORU;

INT.CL. : G11B 7/09 G05B 11/36

TITLE : CONTROL DEVICE OF LIGHT
CONVERGING LOCATION

ABSTRACT : PURPOSE: To stabilize the control of the titled device, by supplying a driving current to the driving circuit of an actuator through a damping correcting circuit whose transfer function T is expressed by a formula

$$T = (s^2 + 2\xi_0\omega_0 s + \omega_0^2) / (s^2 + s\xi_1(\omega_0 s + \omega_0^2)) \text{ (where, } \xi_1 \text{ is damping number)}.$$

CONSTITUTION: A light converging location controlling device supplies a driving current, on which phase delay compensation and damping correction are performed by passing a target displacing signal through a phase delay compensating circuit whose transfer function is $U = (s + \omega_0) / (s + \omega_1)$, s : ja, ω_1, ω_2 : two bent point frequencies ($\omega_1 < \omega_2$) and a damping correcting circuit whose transfer function is $T = (s^2 + 2\xi_1\omega_0s + \omega_0^2) / (s^2 + 2\xi_2\omega_1s + \omega_1^2)$ (where, ξ_1 is damping number, when the resonance frequency and damping number of an actuator for focus control and radial control are ω_0 and ξ_0 ($\xi_0 < 1$), respectively). Therefore, the control can be stabilized, by setting the resonance frequencies of the phase delay compensating circuit U and damping correcting circuit a little lower than the resonance frequency ω_0 of the actuator by taking the fluctuation of the frequency ω_0 into consideration, when the phase delay compensating circuit U and damping correcting circuit are designed.

COPYRIGHT: (C)1985,JPO&Japio

[illegible][illegible]

一體だ。生まれ先果事中位題を制断する為の機構としてよく知られるものだ。2枚の平行板バネによって支持される物体を摩擦減衰力を用いて上下、左右方向に移動して物体する機構である。

以上を以て爲の同語である。

しかし、この機軸を配定した各院頭が、ある一定の階級に属する者であることは、その職名を通じて明らかである。その職名を以て、その階級を推定するべき対象とされる地位に對する、明確に充た

上記の「オカス」語源は、光が「オカス」線を描く光學現象に對する相對地位（「オカス」現象）を光學的「手段」上の方法で認識し、之で「得られた」オカス現象相當を繪寫し、補完的認識した後記

の候補者達の割り合（割れ目）が不明である以上、上記述べたの同族改選の場合も大さく同族改選（所謂「スナフ同族改選」）とすべきであらう。此種同族改選との間に「スナフ改選」を生じる従前例は前掲の同族

[illegible][illegible]

[illegible]

2001

$$1) \quad u = A \text{ (定数)}$$

$\omega \in G$ の共轭元 ω' に対して $\omega' = \omega^{-1}$ とする。 $\omega \in G$ に対して ω^{-1} を ω の逆元 (逆元) とする。

$$\left| \frac{1}{c + \frac{1}{a}} \right| = \frac{a}{1 + ac} = n$$

$$m \cdot \frac{1 + A \cdot \frac{\frac{1}{\sigma^2} + 1}{\frac{1}{\sigma^2} + 1}}{n^2 + m(\frac{1}{\sigma^2} + 1) + m^2}$$

[illegible]

2. 6. 1

2006年12月10日

例 2. $m, n \in \mathbb{P}$ の 2 つの素因数分解 ($m = p_1^{a_1} \cdots p_r^{a_r}$)
 素因数表 $x = a$ から $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ 環 ($x \neq 0$) へ $\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}$
 へ写像関数 G へ、

$$\text{on } A = \frac{1}{\beta' m_g + 1} \left(S^2 + 2 \zeta m_g + m_g^2 \right)$$

$$x \in X \cup \infty$$

$$\frac{1}{1 + \epsilon^2}$$

例 (閉ループ空間) を H とする。

$$v = \frac{uv + w}{u^2 + w^2}$$

[illegible]

$$|\mathbf{r}'| = \frac{1}{\frac{a^2 b^2}{c^2} + \sin^2 \theta}$$

次は、デスマグロの振動数 ω が付近での振動
項目、空路上をける為、既述振動数についてデスマ
振動を生じる位相ずれ補償回路をデスマグロの
調振系に組み込んだ場合を説明する。

102. 41. 46. 71. 85. 98. 101. 103. 105. 107. 109. 111. 113. 115. 117. 119. 121. 123. 125. 127. 129. 131. 133. 135. 137. 139. 141. 143. 145. 147. 149. 151. 153. 155. 157. 159. 161. 163. 165. 167. 169. 171. 173. 175. 177. 179. 181. 183. 185. 187. 189. 191. 193. 195. 197. 199. 201. 203. 205. 207. 209. 211. 213. 215. 217. 219. 221. 223. 225. 227. 229. 231. 233. 235. 237. 239. 241. 243. 245. 247. 249. 251. 253. 255. 257. 259. 261. 263. 265. 267. 269. 271. 273. 275. 277. 279. 281. 283. 285. 287. 289. 291. 293. 295. 297. 299. 301. 303. 305. 307. 309. 311. 313. 315. 317. 319. 321. 323. 325. 327. 329. 331. 333. 335. 337. 339. 341. 343. 345. 347. 349. 351. 353. 355. 357. 359. 361. 363. 365. 367. 369. 371. 373. 375. 377. 379. 381. 383. 385. 387. 389. 391. 393. 395. 397. 399. 401. 403. 405. 407. 409. 411. 413. 415. 417. 419. 421. 423. 425. 427. 429. 431. 433. 435. 437. 439. 441. 443. 445. 447. 449. 451. 453. 455. 457. 459. 461. 463. 465. 467. 469. 471. 473. 475. 477. 479. 481. 483. 485. 487. 489. 491. 493. 495. 497. 499. 501. 503. 505. 507. 509. 511. 513. 515. 517. 519. 521. 523. 525. 527. 529. 531. 533. 535. 537. 539. 541. 543. 545. 547. 549. 551. 553. 555. 557. 559. 561. 563. 565. 567. 569. 571. 573. 575. 577. 579. 581. 583. 585. 587. 589. 591. 593. 595. 597. 599. 601. 603. 605. 607. 609. 611. 613. 615. 617. 619. 621. 623. 625. 627. 629. 631. 633. 635. 637. 639. 641. 643. 645. 647. 649. 651. 653. 655. 657. 659. 661. 663. 665. 667. 669. 671. 673. 675. 677. 679. 681. 683. 685. 687. 689. 691. 693. 695. 697. 699. 701. 703. 705. 707. 709. 711. 713. 715. 717. 719. 721. 723. 725. 727. 729. 731. 733. 735. 737. 739. 741. 743. 745. 747. 749. 751. 753. 755. 757. 759. 761. 763. 765. 767. 769. 771. 773. 775. 777. 779. 781. 783. 785. 787. 789. 791. 793. 795. 797. 799. 801. 803. 805. 807. 809. 811. 813. 815. 817. 819. 821. 823. 825. 827. 829. 831. 833. 835. 837. 839. 841. 843. 845. 847. 849. 851. 853. 855. 857. 859. 861. 863. 865. 867. 869. 871. 873. 875. 877. 879. 881. 883. 885. 887. 889. 891. 893. 895. 897. 899. 901. 903. 905. 907. 909. 911. 913. 915. 917. 919. 921. 923. 925. 927. 929. 931. 933. 935. 937. 939. 941. 943. 945. 947. 949. 951. 953. 955. 957. 959. 961. 963. 965. 967. 969. 971. 973. 975. 977. 979. 981. 983. 985. 987. 989. 991. 993. 995. 997. 999.

| | |
|---|---|
| 2 | 2 |
| 1 | 1 |
| 0 | 0 |

例 1. $m_1 = 1$ の 2 つの 4 次元線形空間 $(m_2 = m_3 = m_4 = 2)$

6. $1000 \times 10^3 = 10^6$

$$A = \frac{N + \cos \theta}{N + \sin \theta} = \frac{\frac{N}{\sin \theta} + 1}{\frac{N}{\cos \theta} + 1} = \frac{\cos \theta}{N + 2 (\cos \theta + \sin \theta)}$$

— 25 —

このころ、あつたところ、此の道にたつた、すなわち

$$\frac{1}{\sum_{i=1}^n \frac{1}{x_i}} = \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n} = \bar{x}$$

であり、 Π , $PCLE \sim \frac{1}{\omega^2}$ の形が示す圧縮率が同様にふる。

11

$$T = \frac{1}{2} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \left(1 + \frac{v^2}{c^2} \right)$$

२८५५

、 $MI \sim \sqrt{t}$ 依連續指數 $\alpha = 1$ 。

U - D₀ - F - D₀ - G₀

$$\frac{2\pi\alpha}{\pi\alpha + \pi\alpha + \pi\alpha} = \frac{2\pi\alpha}{3\pi\alpha} = \frac{2}{3}$$

● ● ●

(一) 二、三、四、五、六、七、八、九、十、十一、十二、十三、十四、十五、十六、十七、十八、十九、二十、二十一、二十二、二十三、二十四、二十五、二十六、二十七、二十八、二十九、三十、三十一、三十二、三十三、三十四、三十五、三十六、三十七、三十八、三十九、四十、四十一、四十二、四十三、四十四、四十五、四十六、四十七、四十八、四十九、五十、五十一、五十二、五十三、五十四、五十五、五十六、五十七、五十八、五十九、六十、六十一、六十二、六十三、六十四、六十五、六十六、六十七、六十八、六十九、七十、七十一、七十二、七十三、七十四、七十五、七十六、七十七、七十八、七十九、八十、八十一、八十二、八十三、八十四、八十五、八十六、八十七、八十八、八十九、九十、九十一、九十二、九十三、九十四、九十五、九十六、九十七、九十八、九十九、一百。

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|-----|
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 | 23 | 24 | 25 | 26 | 27 | 28 | 29 | 30 | 31 | 32 | 33 | 34 | 35 | 36 | 37 | 38 | 39 | 40 | 41 | 42 | 43 | 44 | 45 | 46 | 47 | 48 | 49 | 50 | 51 | 52 | 53 | 54 | 55 | 56 | 57 | 58 | 59 | 60 | 61 | 62 | 63 | 64 | 65 | 66 | 67 | 68 | 69 | 70 | 71 | 72 | 73 | 74 | 75 | 76 | 77 | 78 | 79 | 80 | 81 | 82 | 83 | 84 | 85 | 86 | 87 | 88 | 89 | 90 | 91 | 92 | 93 | 94 | 95 | 96 | 97 | 98 | 99 | 100 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|-----|

とある。この「*the*」は「*the*」でなく「*the*」である。

$$\eta_{\text{eff}} = \frac{\cos^2 \theta}{(1 + \cos^2 \theta) + \left[\frac{S}{E} (\sin^2 \theta + \sin^2 \phi) \right]} = \frac{\frac{S}{E} \cos^2 \theta}{\frac{S}{E} + 1} = \frac{(1 + \cos^2 \theta)}{(1 + \cos^2 \theta) + \frac{S}{E}}$$

$$x(\omega) = \frac{e^{j\omega} - e^{-j\omega}}{1 + e^{-j\omega}}$$

11478660-236125(4)

[illegible]

(本表明記係全部調査)

代化に必要となる形態生位階級制客観的判斷
基準について説明する。

3

であり、 $m = \infty$ の場合には、 $\gamma^* = \alpha \phi \log \phi$, E_{γ^*} は数 m_{γ^*} の Γ -分布 $\pi_{\gamma^*} = E_{\gamma^*}$ である。

$$\left\{ \frac{\partial f}{\partial x} - \frac{1}{x} \right\} = \frac{f(x) - x}{x^2} \quad (2)$$

7. $\frac{1}{2} \pi$ である。

と成る。

[illegible]

その結果見られるのは、政府のL.R.：現下の財政状況において0.1—0.3%であり、充分安定な額である。

$$x_1 = x_2 = x_3 = 1$$

1000

である。この状態を求めるとき、おけるべき式を

$$F = \frac{1}{2} \rho A V^2 C_D$$

$$\frac{1}{2} \rho A V^2 C_D = W$$

$$V = \sqrt{\frac{W}{\frac{1}{2} \rho A C_D}} = \sqrt{\frac{0.78}{\frac{1}{2} \times 1.2 \times 0.6 \times 1.0}} = 1.60$$

[illegible][illegible][illegible][illegible]

る。そこで、位相対称破断の既知及び予想のベクトル補正因子を認める組合せ、それらの非線形微分方程式、下クォークの非線形微分方程式...。O(2)の対称性を破らなくて、それより下クォークの対称性としてO(2)といふことがわかる。

以上のようにならなければならぬ。以上が、光集束位相制御を要する。

[illegible]

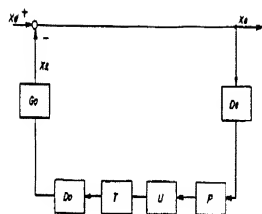


图 1

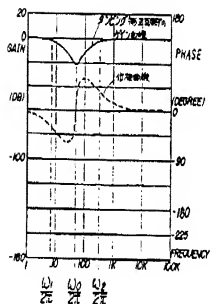


图 3

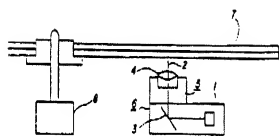


图 2

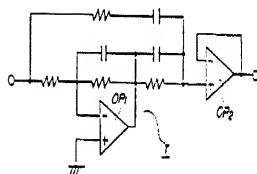
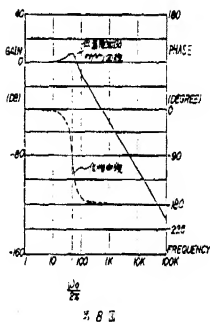
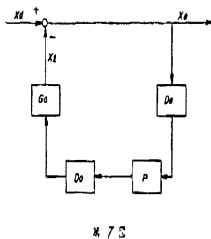
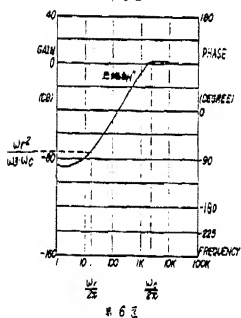
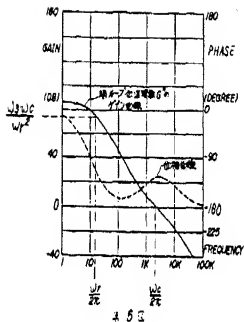
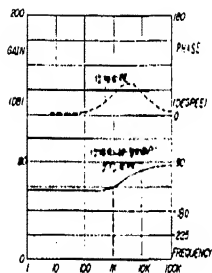


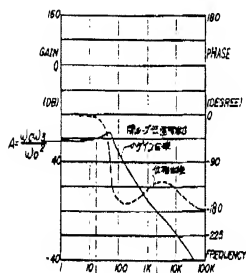
图 4



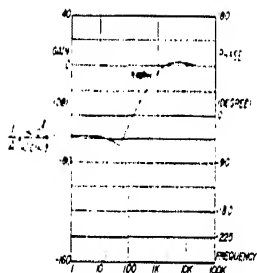
ENCLOSURE 4-P-200125(7)



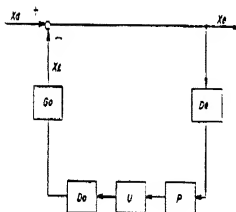
$\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$ $\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$
x 9.7



$\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$ $\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$
x 10.7



$\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$ $\frac{1}{2} \frac{1}{\tau_c}$
x 11.7



x 12.3

11 圖 60-236125 (G)

